

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開2001-320277

(P2001-320277A)

(43) 公開日 平成13年11月16日 (2001. 11. 16)

(51) Int.Cl. ⁷	識別記号	F I	テマコード* (参考)
H 0 3 M 7/30		H 0 3 M 7/30	A 5 C 0 5 9
H 0 4 N 1/417		H 0 4 N 1/417	5 C 0 7 8
7/30		7/133	Z 5 J 0 6 4
			9 A 0 0 1

審査請求 未請求 請求項の数24 O L (全 24 頁)

(21) 出願番号 特願2000-135356(P2000-135356)

(22) 出願日 平成12年5月9日 (2000. 5. 9)

(71) 出願人 000002185

ソニー株式会社

東京都品川区北品川6丁目7番35号

(72) 発明者 近藤 哲二郎

東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社内

(72) 発明者 浜松 俊彦

東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社内

(74) 代理人 100082131

弁理士 稲本 義雄

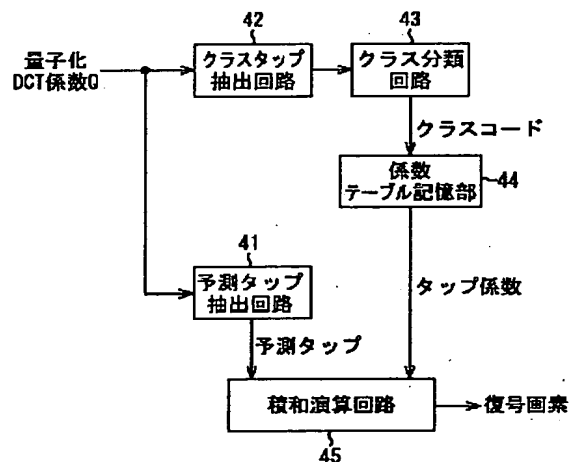
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 データ処理装置およびデータ処理方法、並びに記録媒体

(57) 【要約】

【課題】 J P E G符号化されたデータを、効率的に復号する。

【解決手段】 J P E G符号化されたデータは、エントロピー復号されることにより、量子化されたD C T係数（量子化D C T係数）とされ、予測タップ抽出回路4 1およびクラスタップ抽出回路4 2に供給される。予測タップ抽出回路4 1とクラスタップ抽出回路4 2は、量子化D C T係数から、必要なものを抽出し、予測タップとクラスタップをそれぞれ構成する。クラス分類回路4 3は、クラスタップに基づいてクラス分類を行い、係数テーブル記憶部4 4は、クラス分類の結果得られるクラスに対応するタップ係数を、積和演算回路4 5に供給する。積和演算回路4 5は、タップ係数とクラスタップとを用いて、線形予測演算を行い、復号された画像データを得る。



係数変換回路 32

BEST AVAILABLE COPY

【特許請求の範囲】

【請求項1】 少なくとも、直交変換処理または周波数変換処理を施すことにより得られる変換データを処理するデータ処理装置であって、

学習を行うことにより求められたタップ係数を取得する取得手段と、

前記タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより、前記変換データを、元のデータに復号する復号手段とを備えることを特徴とするデータ処理装置。

【請求項2】 前記復号手段は、前記タップ係数および変換データを用いて、線形1次予測演算を行うことにより、前記変換データを、元のデータに復号することを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項3】 前記タップ係数を記憶している記憶手段をさらに備え、

前記取得手段は、前記記憶手段から、前記タップ係数を取得することを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項4】 前記変換データは、前記元のデータを、直交変換または周波数変換し、さらに量子化することにより得られたものであることを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項5】 前記変換データを、逆量子化する逆量子化手段をさらに備え、

前記復号手段は、逆量子化された前記変換データを、前記元のデータに復号することを特徴とする請求項4に記載のデータ処理装置。

【請求項6】 前記変換データは、前記元のデータを、少なくとも、離散コサイン変換したものであることを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項7】 前記元のデータのうちの、注目している注目データを予測するのに前記タップ係数とともに用いる前記変換データを抽出し、予測タップとして出力する予測タップ抽出手段をさらに備え、

前記復号手段は、前記予測タップおよびタップ係数を用いて予測演算を行うことを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項8】 前記注目データを、幾つかのクラスのうちのいずれかにクラス分類するのに用いる前記変換データを抽出し、クラスタップとして出力するクラスタップ抽出手段と、

前記クラスタップに基づいて、前記注目データのクラスを求めるクラス分類を行うクラス分類手段とをさらに備え、

前記復号手段は、前記予測タップおよび前記注目データのクラスに対応する前記タップ係数を用いて予測演算を行うことを特徴とする請求項7に記載のデータ処理装置。

【請求項9】 前記変換データは、前記元のデータを、

所定の単位ごとに、少なくとも、直交変換処理または周波数変換したものであり、

前記復号手段は、前記所定の単位ごとに、前記変換データを、前記元のデータに復号することを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項10】 前記タップ係数は、前記タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより得られる前記元のデータの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように、学習を行うことにより得られたものであることを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項11】 前記元のデータは、動画または静止画のデータであることを特徴とする請求項1に記載のデータ処理装置。

【請求項12】 少なくとも、直交変換処理または周波数変換処理を施すことにより得られる変換データを処理するデータ処理方法であって、

学習を行うことにより求められたタップ係数を取得する取得ステップと、

前記タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより、前記変換データを、元のデータに復号する復号ステップとを備えることを特徴とするデータ処理方法。

【請求項13】 少なくとも、直交変換処理または周波数変換処理を施すことにより得られる変換データを処理するデータ処理を、コンピュータに行わせるプログラムが記録されている記録媒体であって、

学習を行うことにより求められたタップ係数を取得する取得ステップと、

前記タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより、前記変換データを、元のデータに復号する復号ステップとを備えるプログラムが記録されていることを特徴とする記録媒体。

【請求項14】 少なくとも、直交変換処理または周波数変換処理を施すことにより得られる変換データを、予測演算によって復号するのに用いるタップ係数を学習するデータ処理装置であって、

教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換することにより、生徒となる生徒データを生成する生成手段と、

前記タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる前記教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行い、前記タップ係数を求める学習手段とを備えることを特徴とするデータ処理装置。

【請求項15】 前記学習手段は、前記タップ係数および生徒データを用いて線形1次予測演算を行うことにより得られる前記教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行うことを特徴とする請求項14に記載のデータ処理装置。

【請求項16】 前記生成手段は、前記教師データを、直交変換または周波数変換し、さらに量子化することにより、前記生徒データを生成することを特徴とする請求項14に記載のデータ処理装置。

【請求項17】 前記生成手段は、前記教師データを、直交変換または周波数変換して量子化し、さらに逆量子化することにより、前記生徒データを生成することを特徴とする請求項14に記載のデータ処理装置。

【請求項18】 前記生成手段は、前記教師データを、少なくとも、離散コサイン変換することにより、前記生徒データを生成することを特徴とする請求項14に記載のデータ処理装置。

【請求項19】 前記教師データのうちの、注目している注目教師データを予測するのに前記タップ係数とともに用いる前記生徒データを抽出し、予測タップとして出力する予測タップ抽出手段をさらに備え、前記学習手段は、前記予測タップおよびタップ係数を用いて予測演算を行うことにより得られる前記教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行うことを特徴とする請求項14に記載のデータ処理装置。

【請求項20】 前記注目教師データを、幾つかのクラスのうちのいずれかにクラス分類するのに用いる前記生徒データを抽出し、クラスタップとして出力するクラスタップ抽出手段と、

前記クラスタップに基づいて、前記注目教師データのクラスを求めるクラス分類を行うクラス分類手段とをさらに備え、

前記学習手段は、前記予測タップおよび前記注目教師データのクラスに対応するタップ係数を用いて予測演算を行うことにより得られる前記教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行い、クラスごとの前記タップ係数を求めることを特徴とする請求項19に記載のデータ処理装置。

【請求項21】 前記生成手段は、前記教師データを、所定の単位ごとに、少なくとも、直交変換処理または周波数変換することにより、前記生徒データを生成することを特徴とする請求項14に記載のデータ処理装置。

【請求項22】 前記教師データは、動画または静止画のデータであることを特徴とする請求項14に記載のデータ処理装置。

【請求項23】 少なくとも、直交変換処理または周波数変換処理を施すことにより得られる変換データを、予測演算によって復号するのに用いるタップ係数を学習するデータ処理方法であって、

教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換することにより、生徒となる生徒データを生成する生成ステップと、

前記タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる前記教師データの予測値の予測誤

差が、統計的に最小になるように学習を行い、前記タップ係数を求める学習ステップとを備えることを特徴とするデータ処理方法。

【請求項24】 少なくとも、直交変換処理または周波数変換処理を施すことにより得られる変換データを、予測演算によって復号するのに用いるタップ係数を学習するデータ処理を、コンピュータに行わせるプログラムが記録されている記録媒体であって、

教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換することにより、生徒となる生徒データを生成する生成ステップと、

前記タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる前記教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行い、前記タップ係数を求める学習ステップとを備えるプログラムが記録されていることを特徴とする記録媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、データ処理装置およびデータ処理方法、並びに記録媒体に関し、特に、例えば、不可逆圧縮された画像等を復号する場合に用いて好適なデータ処理装置およびデータ処理方法、並びに記録媒体に関する。

【0002】

【従来の技術】例えば、ディジタル画像データは、そのデータ量が多いため、そのまま記録や伝送を行うには、大容量の記録媒体や伝送媒体が必要となる。そこで、一般には、画像データを圧縮符号化することにより、そのデータ量を削減してから、記録や伝送が行われる。

【0003】画像を圧縮符号化する方法としては、例えば、静止画の圧縮符号化方式であるJ P E G (Joint Photographic Experts Group)方式や、動画の圧縮符号化方式であるM P E G (Moving Picture Experts Group)方式等がある。

【0004】例えば、J P E G方式による画像データの符号化/復号は、図1に示すように行われる。

【0005】即ち、図1(A)は、従来のJ P E G符号化装置の一例の構成を示している。

【0006】符号化対象の画像データは、ブロック化回路1に入力され、ブロック化回路1は、そこに入力される画像データを、8×8画素の64画素でなるブロックに分割する。ブロック化回路1で得られる各ブロックは、D C T (Discrete Cosine Transform)回路2に供給される。D C T回路2は、ブロック化回路1からのブロックに対して、D C T (離散コサイン変換)処理を施し、1個のD C (Direct Current)成分と、水平方向および垂直方向についての63個の周波数成分(A C (Alternating Current)成分)の、合計64個のD C T係数に変換する。各ブロックごとの64個のD C T係数は、D C T回路2から量子化回路3に供給される。

【0007】量子化回路3は、所定の量子化テーブルにしたがって、DCT回路2からのDCT係数を量子化し、その量子化結果（以下、適宜、量子化DCT係数という）を、量子化に用いた量子化テーブルとともに、エントロピー符号化回路4に供給する。

【0008】ここで、図1（B）は、量子化回路3において用いられる量子化テーブルの例を示している。量子化テーブルには、一般に、人間の視覚特性を考慮して、重要性の高い低周波数のDCT係数は細かく量子化し、重要性の低い高周波数のDCT係数は粗く量子化するよう

な量子化ステップが設定されており、これにより、画像の画質の劣化を抑えて、効率の良い圧縮が行われるようになっている。

【0009】エントロピー符号化回路4は、量子化回路3からの量子化DCT係数に対して、例えば、ハフマン符号化等のエントロピー符号化処理を施して、量子化回路3からの量子化テーブルを付加し、その結果得られる符号化データを、JPEG符号化結果として出力する。

【0010】次に、図1（C）は、図1（A）のJPEG符号化装置が出力する符号化データを復号する、従来のJPEG復号装置の一例の構成を示している。

【0011】符号化データは、エントロピー復号回路11に入力され、エントロピー復号回路11は、符号化データを、エントロピー符号化された量子化DCT係数と、量子化テーブルとに分離する。さらに、エントロピー復号回路11は、エントロピー符号化された量子化DCT係数をエントロピー復号し、その結果得られる量子化DCT係数を、量子化テーブルとともに、逆量子化回路12に供給する。逆量子化回路12は、エントロピー復号回路11からの量子化DCT係数を、同じくエントロピー復号回路11からの量子化テーブルにしたがって逆量子化し、その結果得られるDCT係数を、逆DCT回路13に供給する。逆DCT回路13は、逆量子化回路12からのDCT係数に、逆DCT処理を施し、その結果得られる8×8画素の復号ブロックを、ブロック分解回路14に供給する。ブロック分解回路14は、逆DCT回路13からの復号ブロックのブロック化を解くことで、復号画像を得て出力する。

【0012】

【発明が解決しようとする課題】図1（A）のJPEG符号化装置では、その量子化回路3において、ブロックの量子化に用いる量子化テーブルの量子化ステップを大きくすることにより、符号化データのデータ量を削減することができる。即ち、高圧縮を実現することができる。

【0013】しかしながら、量子化ステップを大きくすると、いわゆる量子化誤差も大きくなることから、図1（C）のJPEG復号装置で得られる復号画像の画質が劣化する。即ち、復号画像には、ぼけや、ブロック歪み、モスキートノイズ等が顕著に現れる。

【0014】従って、符号化データのデータ量を削減しながら、復号画像の画質を劣化させないようにするには、あるいは、符号化データのデータ量を維持して、復号画像の画質を向上させるには、JPEG復号した後に、何らかの画質向上のための処理を行う必要がある。

【0015】しかしながら、JPEG復号した後に、画質向上のための処理を行うことは、処理が煩雑になり、最終的に復号画像が得られるまでの時間も長くなる。

【0016】本発明は、このような状況に鑑みてなされたものであり、JPEG符号化された画像等から、効率的に、画質の良い復号画像を得ること等ができるようにするものである。

【0017】

【課題を解決するための手段】本発明の第1のデータ処理装置は、学習を行うことにより求められたタップ係数を取得する取得手段と、タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより、変換データを、元のデータに復号する復号手段とを備えることを特徴とする。

【0018】第1のデータ処理装置において、復号手段には、タップ係数および変換データを用いて、線形1次予測演算を行うことにより、変換データを、元のデータに復号させることができる。

【0019】第1のデータ処理装置には、タップ係数を記憶している記憶手段をさらに設けることができ、この場合、取得手段には、記憶手段から、タップ係数を取得させることができる。

【0020】第1のデータ処理装置において、変換データは、元のデータを、直交変換または周波数変換し、さらに量子化することにより得られたものとすることができる。

【0021】第1のデータ処理装置には、変換データを、逆量子化する逆量子化手段をさらに設けることができ、この場合、復号手段には、逆量子化された変換データを、元のデータに復号させることができる。

【0022】第1のデータ処理装置において、変換データは、元のデータを、少なくとも、離散コサイン変換したものとすることができる。

【0023】第1のデータ処理装置には、元のデータのうちの、注目している注目データを予測するのにタップ係数とともに用いる変換データを抽出し、予測タップとして出力する予測タップ抽出手段をさらに設けることができ、この場合、復号手段には、予測タップおよびタップ係数を用いて予測演算を行わせることができる。

【0024】第1のデータ処理装置には、注目データを、幾つかのクラスのうちのいずれかにクラス分類するのに用いる変換データを抽出し、クラスタップとして出力するクラスタップ抽出手段と、クラスタップに基づいて、注目データのクラスを求めるクラス分類を行うクラス分類手段とをさらに設けることができ、この場合、復

号手段には、予測タップおよび注目データのクラスに対応するタップ係数を用いて予測演算を行わせることができる。

【0025】第1のデータ処理装置において、変換データは、元のデータを、所定の単位ごとに、少なくとも、直交変換処理または周波数変換したものとすることができ、この場合、復号手段には、所定の単位ごとに、変換データを、元のデータに復号させることができる。

【0026】第1のデータ処理装置において、タップ係数は、タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより得られる元のデータの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように、学習を行うことにより得られたものとすることができ、

【0027】第1のデータ処理装置において、元のデータは、動画または静止画のデータとすることができ、

【0028】本発明の第1のデータ処理方法は、学習を行うことにより求められたタップ係数を取得する取得ステップと、タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより、変換データを、元のデータに復号する復号ステップとを備えることを特徴とする。

【0029】本発明の第1の記録媒体は、学習を行うことにより求められたタップ係数を取得する取得ステップと、タップ係数および変換データを用いて、所定の予測演算を行うことにより、変換データを、元のデータに復号する復号ステップとを備えるプログラムが記録されていることを特徴とする。

【0030】本発明の第2のデータ処理装置は、教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換することにより、生徒となる生徒データを生成する生成手段と、タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行い、タップ係数を求める学習手段とを備えることを特徴とする。

【0031】第2のデータ処理装置において、学習手段には、タップ係数および生徒データを用いて線形1次予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行わせることができる。

【0032】第2のデータ処理装置において、生成手段には、教師データを、直交変換または周波数変換し、さらに量子化することにより、生徒データを生成させることができる。

【0033】第2のデータ処理装置において、生成手段には、教師データを、直交変換または周波数変換して量子化し、さらに逆量子化することにより、生徒データを生成させることができる。

【0034】第2のデータ処理装置において、生成手段には、教師データを、少なくとも、離散コサイン変換することにより、生徒データを生成させることができる。

【0035】第2のデータ処理装置には、教師データのうちの、注目している注目教師データを予測するのにタップ係数とともに用いる生徒データを抽出し、予測タップとして出力する予測タップ抽出手段をさらに設けることができ、この場合、学習手段には、予測タップおよびタップ係数を用いて予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行わせることができる。

【0036】第2のデータ処理装置には、注目教師データを、幾つかのクラスのうちのいずれかにクラス分類するのに用いる生徒データを抽出し、クラスタップとして出力するクラスタップ抽出手段と、クラスタップに基づいて、注目教師データのクラスを求めるクラス分類を行うクラス分類手段とをさらに設けることができ、この場合、学習手段には、予測タップおよび注目教師データのクラスに対応するタップ係数を用いて予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行わせ、クラスごとのタップ係数を求めさせることができる。

【0037】第2のデータ処理装置において、生成手段には、教師データを、所定の単位ごとに、少なくとも、直交変換処理または周波数変換することにより、生徒データを生成させることができる。

【0038】第2のデータ処理装置において、教師データは、動画または静止画のデータとすることができ、

【0039】本発明の第2のデータ処理方法は、教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換することにより、生徒となる生徒データを生成する生成ステップと、タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行い、タップ係数を求める学習ステップとを備えることを特徴とする。

【0040】本発明の第2の記録媒体は、教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換することにより、生徒となる生徒データを生成する生成ステップと、タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習を行い、タップ係数を求める学習ステップとを備えるプログラムが記録されていることを特徴とする。

【0041】本発明の第1のデータ処理装置およびデータ処理方法、並びに記録媒体においては、学習を行うことにより求められたタップ係数が取得され、そのタップ係数と、変換データとを用いて、所定の予測演算が行われることにより、変換データが、元のデータに復号される。

【0042】本発明の第2のデータ処理装置およびデータ処理方法、並びに記録媒体においては、教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換す

ることにより、生徒となる生徒データが生成され、タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習が行われることにより、タップ係数が求められる。

【0043】

【発明の実施の形態】図2は、本発明を適用した画像伝送システムの一実施の形態の構成例を示している。

【0044】伝送すべき画像データは、エンコーダ21に供給されるようになっており、エンコーダ21は、そこに供給される画像データを、例えば、JPEG符号化し、符号化データとする。即ち、エンコーダ21は、例えば、前述の図1(A)に示したJPEG符号化装置と同様に構成されており、画像データをJPEG符号化する。エンコーダ21がJPEG符号化を行うことにより得られる符号化データは、例えば、半導体メモリ、光磁気ディスク、磁気ディスク、光ディスク、磁気テープ、相変化ディスクなどなる記録媒体23に記録され、あるいは、また、例えば、地上波、衛星回線、CATV (Cable Television) 網、インターネット、公衆回線などなる伝送媒体24を介して伝送される。

【0045】デコーダ22は、記録媒体23または伝送媒体24を介して提供される符号化データを受信して、元の画像データに復号する。この復号化された画像データは、例えば、図示せぬモニタに供給されて表示等される。

【0046】次に、図3は、図2のデコーダ22の構成例を示している。

【0047】符号化データは、エントロピー復号回路31に供給されるようになっており、エントロピー復号回路31は、符号化データを、エントロピー復号して、その結果得られるブロックごとの量子化DCT係数Qを、係数変換回路32に供給する。なお、符号化データには、図1(C)のエントロピー復号回路11で説明した場合と同様に、エントロピー符号化された量子化DCT係数の他、量子化テーブルも含まれるが、量子化テーブルは、後述するように、必要に応じて、量子化DCT係数の復号に用いることが可能である。

【0048】係数変換回路32は、エントロピー復号回路31からの量子化DCT係数Qと、後述する学習を行うことにより求められるタップ係数を用いて、所定の予測演算を行うことにより、ブロックごとの量子化DCT*

$$E[y] = w_1 x_1 + w_2 x_2 + \dots$$

【0057】式(1)を一般化するために、タップ係数 w_i の集合でなる行列W、生徒データ $x_{i,j}$ の集合でなる行列X、および予測値 $E[y_i]$ の集合でなる行列Y'を、

【数1】

*係数を、 8×8 画素の元のブロックに復号する。

【0049】ブロック分解回路33は、係数変換回路32において得られる、復号されたブロック(復号ブロック)のブロック化を解くことで、復号画像を得て出力する。

【0050】次に、図4のフローチャートを参照して、図3のデコーダ22の処理について説明する。

【0051】符号化データは、エントロピー復号回路31に順次供給され、ステップS1において、エントロピー復号回路31は、符号化データをエントロピー復号し、ブロックごとの量子化DCT係数Qを、係数変換回路32に供給する。係数変換回路32は、ステップS2において、エントロピー復号回路31からのブロックごとの量子化DCT係数Qを、タップ係数を用いた予測演算を行うことにより、ブロックごとの画素値に復号し、ブロック分解回路33に供給する。ブロック分解回路33は、ステップS3において、係数変換回路32からの画素値のブロック(復号ブロック)のブロック化を解くブロック分解を行い、その結果得られる復号画像を出力して、処理を終了する。

【0052】次に、図3の係数変換回路32では、例えば、クラス分類適応処理を利用して、量子化DCT係数を、画素値に復号することができる。

【0053】クラス分類適応処理は、クラス分類処理と適応処理とからなり、クラス分類処理によって、データを、その性質に基づいてクラス分けし、各クラスごとに適応処理を施すものであり、適応処理は、以下のような手法のものである。

【0054】即ち、適応処理では、例えば、量子化DCT係数と、所定のタップ係数との線形結合により、元の画素の予測値を求めることで、量子化DCT係数が、元の画素値に復号される。

【0055】具体的には、例えば、いま、ある画像を教師データとするとともに、その画像を、ブロック単位でDCT処理し、さらに量子化して得られる量子化DCT係数を生徒データとして、教師データである画素の画素値 y の予測値 $E[y]$ を、幾つかの量子化DCT係数 x_1, x_2, \dots の集合と、所定のタップ係数 w_1, w_2, \dots の線形結合により規定される線形1次結合モデルにより求めることを考える。この場合、予測値 $E[y]$ は、次式で表すことができる。

【0056】

$$\dots (1)$$

$$X = \begin{matrix} & \begin{matrix} 11 & & & 12 & \cdots & J \end{matrix} \\ \begin{matrix} 1 \\ 2 \\ \vdots \\ I \end{matrix} & \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1J} \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2J} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ x_{I1} & x_{I2} & \cdots & x_{IJ} \end{bmatrix} \end{matrix}$$

$$W = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ \vdots \\ w_J \end{bmatrix}, Y' = \begin{bmatrix} E[y_1] \\ E[y_2] \\ \vdots \\ E[y_J] \end{bmatrix}$$

*10

$$XW = Y'$$

ここで、行列Xの成分 x_{ij} は、 i 件目の生徒データの集合（ i 件目の教師データ y_i の予測に用いる生徒データの集合）の中の j 番目の生徒データを意味し、行列Wの成分 w_j は、生徒データの集合の中の j 番目の生徒データとの積が演算されるタップ係数を表す。また、 y_i は、 i 件目の教師データを表し、従って、 $E[y_i]$ は、 i 件目の教師データの予測値を表す。なお、式（1）の左辺における y は、行列Yの成分 y_i のサフィックス i を省略したものであり、また、式（1）の右辺における x_1, x_2, \dots も、行列Xの成分 x_{ij} のサフィックス i を省略したものである。

【0059】そして、この観測方程式に最小自乗法を用いて、元の画素値 y に近い予測値 $E[y]$ を求めること※

$$XW = Y + E$$

【0061】この場合、元の画素値 y に近い予測値 $E[y]$ を求めるためのタップ係数 w_j は、自乗誤差【数3】

$$\sum_{i=1}^I e_i^2$$

を最小にすることで求めることができる。

★

$$e_1 \frac{\partial e_1}{\partial w_j} + e_2 \frac{\partial e_2}{\partial w_j} + \cdots + e_I \frac{\partial e_I}{\partial w_j} = 0 \quad (j=1, 2, \dots, J)$$

... (4)

【0064】そこで、まず、式（3）を、タップ係数 w_j で微分することにより、次式が成立する。

☆【0065】

$$\frac{\partial e_i}{\partial w_1} = x_{i1}, \quad \frac{\partial e_i}{\partial w_2} = x_{i2}, \quad \dots, \quad \frac{\partial e_i}{\partial w_J} = x_{iJ}, \quad (i=1, 2, \dots, I)$$

☆40 【数5】

【0066】式（4）および（5）より、式（6）が得られる。

【0067】

【数6】

$$\sum_{i=1}^I e_i x_{i1} = 0, \quad \sum_{i=1}^I e_i x_{i2} = 0, \quad \dots, \quad \sum_{i=1}^I e_i x_{iJ} = 0$$

... (5)

... (6)

【0068】さらに、式（3）の残差方程式における生

徒データ x_{ij} 、タップ係数 w_j 、教師データ y_i 、および

※で定義すると、次のような観測方程式が成立する。
【0058】

12

※とを考える。この場合、教師データとなる真の画素値 y の集合でなる行列Y、および画素値 y に対する予測値 $E[y]$ の残差 e の集合でなる行列Eを、
【数2】

$$E = \begin{bmatrix} e_1 \\ e_2 \\ \vdots \\ e_I \end{bmatrix}, Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_I \end{bmatrix}$$

で定義すると、式（2）から、次のような残差方程式が成立する。

【0060】

... (3)

★【0062】従って、上述の自乗誤差をタップ係数 w_j で微分したものが0になる場合、即ち、次式を満たすタップ係数 w_j が、元の画素値 y に近い予測値 $E[y]$ を求めるため最適値ということになる。

【0063】

【数4】

残差 e_i の関係を考慮すると、式 (6) から、次のよう
な正規方程式を得ることができる。

*【0069】

*【数7】

$$\begin{cases} \left(\sum_{i=1}^I x_{i1}x_{i1} \right) w_1 + \left(\sum_{i=1}^I x_{i1}x_{i2} \right) w_2 + \cdots + \left(\sum_{i=1}^I x_{i1}x_{iJ} \right) w_J = \left(\sum_{i=1}^I x_{i1}y_i \right) \\ \left(\sum_{i=1}^I x_{i2}x_{i1} \right) w_1 + \left(\sum_{i=1}^I x_{i2}x_{i2} \right) w_2 + \cdots + \left(\sum_{i=1}^I x_{i2}x_{iJ} \right) w_J = \left(\sum_{i=1}^I x_{i2}y_i \right) \\ \cdots \\ \left(\sum_{i=1}^I x_{iJ}x_{i1} \right) w_1 + \left(\sum_{i=1}^I x_{iJ}x_{i2} \right) w_2 + \cdots + \left(\sum_{i=1}^I x_{iJ}x_{iJ} \right) w_J = \left(\sum_{i=1}^I x_{iJ}y_i \right) \end{cases}$$

... (7)

【0070】なお、式 (7) に示した正規方程式は、行
列 (共分散行列) A およびベクトル v を、

※

$$A = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^I x_{i1}x_{i1} & \sum_{i=1}^I x_{i1}x_{i2} & \cdots & \sum_{i=1}^I x_{i1}x_{iJ} \\ \sum_{i=1}^I x_{i2}x_{i1} & \sum_{i=1}^I x_{i2}x_{i2} & \cdots & \sum_{i=1}^I x_{i2}x_{iJ} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ \sum_{i=1}^I x_{iJ}x_{i1} & \sum_{i=1}^I x_{iJ}x_{i2} & \cdots & \sum_{i=1}^I x_{iJ}x_{iJ} \end{pmatrix}$$

$$v = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^I x_{i1}y_i \\ \sum_{i=1}^I x_{i2}y_i \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^I x_{iJ}y_i \end{pmatrix}$$

で定義するとともに、ベクトル W を、数 1 で示したよう★40★に定義すると、式

$$AW = v$$

... (8)

で表すことができる。

【0071】式 (7) における各正規方程式は、生徒データ x_{ij} および教師データ y_i のセットを、ある程度の数だけ用意することで、求めるべきタップ係数 w_j の数 J と同じ数だけたてることができ、従って、式 (8) を、ベクトル W について解くことで (但し、式 (8) を解くには、式 (8) における行列 A が正則である必要がある)、最適なタップ係数 (ここでは、自乗誤差を最小

にするタップ係数) w_j を求めることができる。なお、式 (8) を解くに当たっては、例えば、掃き出し法 (Gauss-Jordan の消去法) などを用いることが可能である。

【0072】以上のようにして、最適なタップ係数 w_j を求めておき、さらに、そのタップ係数 w_j を用い、式 (1) により、元の画素値 y に近い予測値 $E[y]$ を求めるのが適応処理である。

【0073】なお、例えば、教師データとして、JPE

G符号化する画像と同一画質の画像を用いるとともに、生徒データとして、その教師データをDCTおよび量子化して得られる量子化DCT係数を用いた場合、タップ係数としては、JPEG符号化された画像データを、元の画像データに復号するのに、予測誤差が、統計的に最小となるものが得られることになる。

【0074】従って、JPEG符号化を行う際の圧縮率を高くしても、即ち、量子化に用いる量子化ステップを粗くしても、適応処理によれば、予測誤差が、統計的に最小となる復号処理が施されることになり、実質的に、JPEG符号化された画像の復号処理と、その画質を向上させるための処理とが、同時に施されることになる。その結果、圧縮率を高くしても、復号画像の画質を維持することができる。

【0075】また、例えば、教師データとして、JPEG符号化する画像よりも高画質の画像を用いるとともに、生徒データとして、その教師データの画質を、JPEG符号化する画像と同一画質に劣化させ、さらに、DCTおよび量子化して得られる量子化DCT係数を用いた場合、タップ係数としては、JPEG符号化された画像データを、高画質の画像データに復号するのに、予測誤差が、統計的に最小となるものが得られることになる。

【0076】従って、この場合、適応処理によれば、JPEG符号化された画像の復号処理と、その画質をより向上させるための処理とが、同時に施されることになる。なお、上述したことから、教師データまたは生徒データとなる画像の画質を変えることで、復号画像の画質を任意のレベルとするタップ係数を得ることができる。

【0077】図5は、以上のようなクラス分類適応処理により、量子化DCT係数を画素値に復号する、図3の係数変換回路32の第1の構成例を示している。

【0078】エントロピー復号回路31(図3)が出力するブロックごとの量子化DCT係数は、予測タップ抽出回路41およびクラスタップ抽出回路42に供給されるようになっている。

【0079】予測タップ抽出回路41は、そこに供給される量子化DCT係数のブロック(以下、適宜、DCTブロックという)に対応する画素値のブロック(この画素値のブロックは、現段階では存在しないが、仮想的に想定される)(以下、適宜、画素ブロックという)を、順次、注目画素ブロックとし、さらに、その注目画素ブロックを構成する各画素を、例えば、いわゆるラスタスキャン順に、順次、注目画素とする。さらに、予測タップ抽出回路41は、注目画素の画素値を予測するのに用いる量子化DCT係数を抽出し、予測タップとする。

【0080】即ち、予測タップ抽出回路41は、例えば、図6に示すように、注目画素が属する画素ブロックに対応するDCTブロックのすべての量子化DCT係数、即ち、 8×8 の64個の量子化DCT係数を、予測

タップとして抽出する。従って、本実施の形態では、ある画素ブロックのすべての画素について、同一の予測タップが構成される。但し、予測タップは、注目画素ごとに、異なる量子化DCT係数で構成することが可能である。

【0081】予測タップ抽出回路41において得られる、画素ブロックを構成する各画素についての予測タップ、即ち、64画素それぞれについての64セットの予測タップは、積和演算回路45に供給される。但し、本実施の形態では、上述したように、画素ブロックのすべての画素について、同一の予測タップが構成されるので、実際には、1つの画素ブロックに対して、1セットの予測タップを、積和演算回路45に供給すれば良い。

【0082】クラスタップ抽出回路42は、注目画素を、幾つかのクラスの中のいずれかに分類するためのクラス分類に用いる量子化DCT係数を抽出して、クラスタップとする。

【0083】なお、JPEG符号化では、画像が、画素ブロックごとに符号化(DCT処理および量子化)されることから、ある画素ブロックに属する画素は、例えば、すべて同一のクラスにクラス分類することとする。従って、クラスタップ抽出回路42は、ある画素ブロックの各画素については、同一のクラスタップを構成する。即ち、クラスタップ抽出回路42は、例えば、予測タップ抽出回路41における場合と同様に、図6に示したような、注目画素が属する画素ブロックに対応するDCTブロックの 8×8 個のすべての量子化DCT係数を、クラスタップとして抽出する。

【0084】ここで、画素ブロックに属する各画素を、すべて同一のクラスにクラス分類するということは、その画素ブロックをクラス分類することと等価である。従って、クラスタップ抽出回路42には、注目画素ブロックを構成する64画素それぞれをクラス分類するための64セットのクラスタップではなく、注目画素ブロックをクラス分類するための1セットのクラスタップを構成させれば良く、このため、クラスタップ抽出回路42は、画素ブロックごとに、その画素ブロックをクラス分類するために、その画素ブロックに対応するDCTブロックの64個の量子化DCT係数を抽出して、クラスタップとするようになっている。

【0085】なお、予測タップやクラスタップを構成する量子化DCT係数は、上述したパターンのもに限定されるものではない。

【0086】クラスタップ抽出回路42において得られる、注目画素ブロックのクラスタップは、クラス分類回路43に供給されるようになっており、クラス分類回路43は、クラスタップ抽出回路42からのクラスタップに基づき、注目画素ブロックをクラス分類し、その結果得られるクラスに対応するクラスコードを出力する。

【0087】ここで、クラス分類を行う方法としては、

例えば、ADRC(Adaptive Dynamic Range Coding)等を採用することができる。

【0088】ADRCを用いる方法では、クラスタップを構成する量子化DCT係数が、ADRC処理され、その結果得られるADRCコードにしたがって、注目画素ブロックのクラスが決定される。

【0089】なお、KビットADRCにおいては、例えば、クラスタップを構成する量子化DCT係数の最大値MAXと最小値MINが検出され、 $DR=MAX-MIN$ を、集合の局所的なダイナミックレンジとし、このダイナミックレンジDRに基づいて、クラスタップを構成する量子化DCT係数がKビットに再量子化される。即ち、クラスタップを構成する量子化DCT係数の中から、最小値MINが減算され、その減算値が $DR/2^k$ で除算(量子化)される。そして、以上のようにして得られる、クラスタップを構成するKビットの各量子化DCT係数を、所定の順番で並べたビット列が、ADRCコードとして出力される。従って、クラスタップが、例えば、1ビットADRC処理された場合には、そのクラスタップを構成する各量子化DCT係数は、最小値MINが減算された後に、最大値MAXと最小値MINとの平均値で除算され、これにより、各量子化DCT係数が1ビットとされる(2値化される)。そして、その1ビットの量子化DCT係数を所定の順番で並べたビット列が、ADRCコードとして出力される。

【0090】なお、クラス分類回路43には、例えば、クラスタップを構成する量子化DCT係数のレベル分布のパターンを、そのままクラスコードとして出力させることも可能であるが、この場合、クラスタップが、N個の量子化DCT係数で構成され、各量子化DCT係数に、Kビットが割り当てられているとすると、クラス分類回路43が出力するクラスコードの場合の数は、 $(2^K)^N$ 通りとなり、量子化DCT係数のビット数Kに指数的に比例した膨大な数となる。

【0091】従って、クラス分類回路43においては、クラスタップの情報量を、上述のADRC処理や、あるいはベクトル量子化等によって圧縮してから、クラス分類を行うのが好ましい。

【0092】ところで、本実施の形態では、クラスタップは、上述したように、64個の量子化DCT係数で構成される。従って、例えば、仮に、クラスタップを1ビットADRC処理することにより、クラス分類を行うこととしても、クラスコードの場合の数は、 2^{64} 通りという大きな値となる。

【0093】そこで、本実施の形態では、クラス分類回路43において、クラスタップを構成する量子化DCT係数から、重要性の高い特徴量を抽出し、その特徴量に基づいてクラス分類を行うことで、クラス数を低減するようにしている。

【0094】即ち、図7は、図5のクラス分類回路43の構成例を示している。

【0095】クラスタップは、電力演算回路51に供給されるようになっており、電力演算回路51は、クラスタップを構成する量子化DCT係数を、幾つかの空間周波数帯域のものに分け、各周波数帯域の電力を演算する。

【0096】即ち、電力演算回路51は、クラスタップを構成する 8×8 個の量子化DCT係数を、例えば、図8に示すような4つの空間周波数帯域 S_0 、 S_1 、 S_2 、 S_3 に分割する。

【0097】ここで、クラスタップを構成する 8×8 個の量子化DCT係数それぞれを、アルファベット x に、図8に示したような、ラスタスキャン順に、0からのシーケンシャルな整数を付して表すこととすると、空間周波数帯域 S_0 は、4個の量子化DCT係数 x_0 、 x_1 、 x_2 、 x_3 から構成され、空間周波数帯域 S_1 は、12個の量子化DCT係数 x_4 、 x_5 、 x_6 、 x_7 、 x_8 、 x_9 、 x_{10} 、 x_{11} 、 x_{12} 、 x_{13} 、 x_{14} 、 x_{15} から構成される。また、空間周波数帯域 S_2 は、12個の量子化DCT係数 x_{16} 、 x_{17} 、 x_{18} 、 x_{19} 、 x_{20} 、 x_{21} 、 x_{22} 、 x_{23} 、 x_{24} 、 x_{25} 、 x_{26} 、 x_{27} から構成され、空間周波数帯域 S_3 は、36個の量子化DCT係数 x_{28} 、 x_{29} 、 x_{30} 、 x_{31} 、 x_{32} 、 x_{33} 、 x_{34} 、 x_{35} 、 x_{36} 、 x_{37} 、 x_{38} 、 x_{39} 、 x_{40} 、 x_{41} 、 x_{42} 、 x_{43} 、 x_{44} 、 x_{45} 、 x_{46} 、 x_{47} 、 x_{48} 、 x_{49} 、 x_{50} 、 x_{51} 、 x_{52} 、 x_{53} 、 x_{54} 、 x_{55} 、 x_{56} 、 x_{57} 、 x_{58} 、 x_{59} 、 x_{60} 、 x_{61} 、 x_{62} 、 x_{63} から構成される。

【0098】さらに、電力演算回路51は、空間周波数帯域 S_0 、 S_1 、 S_2 、 S_3 それぞれについて、量子化DCT係数のAC成分の電力 P_0 、 P_1 、 P_2 、 P_3 を演算し、クラスコード生成回路52に出力する。

【0099】即ち、電力演算回路51は、空間周波数帯域 S_0 については、上述の4個の量子化DCT係数 x_0 、 x_1 、 x_2 、 x_3 のうちのAC成分 x_1 、 x_2 、 x_3 の2乗和 $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$ を求め、これを、電力 P_0 として、クラスコード生成回路52に出力する。また、電力演算回路51は、空間周波数帯域 S_1 についての、上述の12個の量子化DCT係数のAC成分、即ち、12個すべての量子化DCT係数の2乗和を求め、これを、電力 P_1 として、クラスコード生成回路52に出力する。さらに、電力演算回路51は、空間周波数帯域 S_2 と S_3 についても、空間周波数帯域 S_1 における場合と同様にし、それぞれの電力 P_2 と P_3 を求め、クラスコード生成回路52に出力する。

【0100】クラスコード生成回路52は、電力演算回路51からの電力 P_0 、 P_1 、 P_2 、 P_3 を、閾値テーブル記憶部53に記憶された、対応する閾値 TH_0 、 TH_1 、 TH_2 、 TH_3 とそれぞれ比較し、それぞれの大小関係に基づいて、クラスコードを出力する。即ち、クラスコード生成回路52は、電力 P_0 と閾値 TH_0 とを比較し、その大小関係を表す1ビットのコードを得る。同

様に、クラスコード生成回路52は、電力 P_1 と閾値 $TH1$ 、電力 P_2 と閾値 $TH2$ 、電力 P_3 と閾値 $TH3$ を、それぞれ比較することにより、それぞれについて、1ビットのコードを得る。そして、クラスコード生成回路52は、以上のようにして得られる4つの1ビットのコードを、例えば、所定の順番で並べることにより得られる4ビットのコード（従って、0乃至15のうちのいずれかの値）を、注目画素ブロックのクラスを表すクラスコードとして出力する。従って、本実施の形態では、注目画素ブロックは、 $2^4 (= 16)$ 個のクラスのうちのいずれかにクラス分類されることになる。

【0101】閾値テーブル記憶部53は、空間周波数帯域 S_1 乃至 S_4 の電力 P_1 乃至 P_4 とそれぞれ比較する閾値 $TH0$ 乃至 $TH3$ を記憶している。

【0102】なお、上述の場合には、クラス分類処理に、量子化DCT係数のDC成分 x_0 が用いられないが、このDC成分 x_0 をも用いてクラス分類処理を行うことも可能である。

【0103】図5に戻り、以上のようなクラス分類回路43が出力するクラスコードは、係数テーブル記憶部44に、アドレスとして与えられる。

【0104】係数テーブル記憶部44は、後述するような学習処理が行われることにより得られるタップ係数が登録された係数テーブルを記憶しており、クラス分類回路43が出力するクラスコードに対応するアドレスに記憶されているタップ係数を積和演算回路45に出力する。

【0105】ここで、本実施の形態では、画素ブロックがクラス分類されるから、注目画素ブロックについて、1つのクラスコードが得られる。一方、画素ブロックは、本実施の形態では、 8×8 画素の64画素で構成されるから、注目画素ブロックについて、それを構成する64画素それぞれを復号するための64セットのタップ係数が必要である。従って、係数テーブル記憶部44には、1つのクラスコードに対応するアドレスに対して、64セットのタップ係数が記憶されている。

【0106】積和演算回路45は、予測タップ抽出回路41が出力する予測タップと、係数テーブル記憶部44が出力するタップ係数とを取得し、その予測タップとタップ係数とを用いて、式(1)に示した線形予測演算（積和演算）を行い、その結果得られる注目画素ブロックの 8×8 画素の画素値を、対応するDCTブロックの復号結果として、ブロック分解回路33（図3）に出力する。

【0107】ここで、予測タップ抽出回路41においては、上述したように、注目画素ブロックの各画素が、順次、注目画素とされるが、積和演算回路45は、注目画素ブロックの、注目画素となっている画素の位置に対応した動作モード（以下、適宜、画素位置モードという）となって、処理を行う。

【0108】即ち、例えば、注目画素ブロックの画素のうち、ラスタスキャン順で、 i 番目の画素を、 p_i と表し、画素 p_i が、注目画素となっている場合、積和演算回路45は、画素位置モード $\#i$ の処理を行う。

【0109】具体的には、上述したように、係数テーブル記憶部44は、注目画素ブロックを構成する64画素それぞれを復号するための64セットのタップ係数を出力するが、そのうちの画素 p_i を復号するためのタップ係数のセットを W_i と表すと、積和演算回路45は、動作モードが、画素位置モード $\#i$ のときには、予測タップと、64セットのタップ係数のうちのセット W_i とを用いて、式(1)の積和演算を行い、その積和演算結果を、画素 p_i の復号結果とする。

【0110】次に、図9のフローチャートを参照して、図5の係数変換回路32の処理について説明する。

【0111】エントロピー復号回路31が出力するブロックごとの量子化DCT係数は、予測タップ抽出回路41およびクラスタップ抽出回路42において順次受信され、予測タップ抽出回路41は、そこに供給される量子化DCT係数のブロック（DCTブロック）に対応する画素ブロックを、順次、注目画素ブロックとする。

【0112】そして、クラスタップ抽出回路42は、ステップS11において、そこで受信した量子化DCT係数の中から、注目画素ブロックをクラス分類するのに用いるものを抽出して、クラスタップを構成し、クラス分類回路43に供給する。

【0113】クラス分類回路43は、ステップS12において、クラスタップ抽出回路42からのクラスタップを用いて、注目画素ブロックをクラス分類し、その結果得られるクラスコードを、係数テーブル記憶部44に出力する。

【0114】即ち、ステップS12では、図10のフローチャートに示すように、まず最初に、ステップS21において、クラス分類回路43（図7）の電力演算回路51が、クラスタップを構成する 8×8 個の量子化DCT係数を、図8に示した4つの空間周波数帯域 S_1 乃至 S_4 に分割し、それぞれの電力 P_1 乃至 P_4 を演算する。この電力 P_1 乃至 P_4 は、電力演算回路51からクラスコード生成回路52に出力される。

【0115】クラスコード生成回路52は、ステップS22において、閾値テーブル記憶部53から閾値 $TH0$ 乃至 $TH3$ を読み出し、電力演算回路51からの電力 P_1 乃至 P_4 それぞれと、閾値 $TH0$ 乃至 $TH3$ それぞれとを比較し、それぞれの大小関係に基づいたクラスコードを生成して、リターンする。

【0116】図9に戻り、ステップS12において以上のようにして得られるクラスコードは、クラス分類回路43から係数テーブル記憶部44に対して、アドレスとして与えられる。

【0117】係数テーブル記憶部44は、クラス分類回

路43からのアドレスとしてのクラスコードを受信すると、ステップS13において、そのアドレスに記憶されている64セットのタップ係数を読み出し、積和演算回路45に出力する。

【0118】そして、ステップS14に進み、予測タップ抽出回路41は、注目画素ブロックの画素のうち、ラストスキャン順で、まだ、注目画素とされていない画素を、注目画素として、その注目画素の画素値を予測するのに用いる量子化DCT係数を抽出し、予測タップとして構成する。この予測タップは、予測タップ抽出回路41から積和演算回路45に供給される。

【0119】ここで、本実施の形態では、各画素ブロックごとに、その画素ブロックのすべての画素について、同一の予測タップが構成されるので、実際には、ステップS14の処理は、注目画素ブロックについて、最初に注目画素とされる画素に対してだけ行えば、残りの63画素に対しては、行う必要がない。

【0120】積和演算回路45は、ステップS15において、ステップS13で係数テーブル記憶部44が出力する64セットのタップ係数のうち、注目画素に対する画素位置モードに対応するタップ係数のセットを取得し、そのタップ係数のセットと、ステップS14で予測タップ抽出回路41から供給される予測タップとを用いて、式(1)に示した積和演算を行い、注目画素の画素値の復号値を得る。

【0121】そして、ステップS16に進み、予測タップ抽出回路41は、注目画素ブロックのすべての画素を、注目画素として処理を行ったかどうかを判定する。ステップS16において、注目画素ブロックのすべての画素を、注目画素として、まだ処理を行っていないと判定された場合、ステップS14に戻り、予測タップ抽出回路41は、注目画素ブロックの画素のうち、ラストスキャン順で、まだ、注目画素とされていない画素を、新たに注目画素として、以下、同様の処理を繰り返す。

【0122】また、ステップS16において、注目画素ブロックのすべての画素を、注目画素として処理を行ったと判定された場合、即ち、注目画素ブロックのすべての画素の復号値が得られた場合、積和演算回路45は、その復号値で構成される画素ブロック(復号ブロック)を、ブロック分解回路33(図3)に出力し、処理を終了する。

【0123】なお、図9のフローチャートにしたがった処理は、予測タップ抽出回路41が、新たな注目画素ブロックを設定することに繰り返し行われる。

【0124】次に、図11は、図5の係数テーブル記憶部44に記憶させるタップ係数の学習処理を行う学習装置の一実施の形態の構成例を示している。

【0125】ブロック化回路61には、1枚以上の学習用の画像データが、学習時の教師となる教師データとして供給されるようになっており、ブロック化回路61

は、教師データとしての画像を、JPEG符号化における場合と同様に、8×8画素の画素ブロックにブロック化する。

【0126】DCT回路62は、ブロック化回路61がブロック化した画素ブロックを、順次、注目画素ブロックとして読み出し、その注目画素ブロックを、DCT処理することで、DCT係数のブロックとする。このDCT係数のブロックは、量子化回路63に供給される。

【0127】量子化回路63は、DCT回路62からのDCT係数のブロックを、JPEG符号化に用いられるのと同じ量子化テーブルにしたがって量子化し、その結果得られる量子化DCT係数のブロック(DCTブロック)を、予測タップ抽出回路64およびクラスタップ抽出回路65に順次供給する。

【0128】予測タップ抽出回路64は、注目画素ブロックの画素のうち、ラストスキャン順で、まだ、注目画素とされていない画素を、注目画素として、その注目画素について、図5の予測タップ抽出回路41が構成するのと同じ予測タップを、量子化回路63の出力から、必要な量子化DCT係数を抽出することで構成する。この予測タップは、学習時の生徒となる生徒データとして、予測タップ抽出回路64から正規方程式加算回路67に供給される。

【0129】クラスタップ抽出回路65は、注目画素ブロックについて、図5のクラスタップ抽出回路42が構成するのと同じクラスタップを、量子化回路63の出力から、必要な量子化DCT係数を抽出することで構成する。このクラスタップは、クラスタップ抽出回路65からクラス分類回路66に供給される。

【0130】クラス分類回路66は、クラスタップ抽出回路65からのクラスタップを用いて、図5のクラス分類回路43と同一の処理を行うことで、注目画素ブロックをクラス分類し、その結果得られるクラスコードを、正規方程式加算回路67に供給する。

【0131】正規方程式加算回路67は、ブロック化回路61から、教師データとしての注目画素(の画素値)を読み出し、予測タップ構成回路64からの生徒データとしての予測タップ(を構成する量子化DCT係数)、および注目画素を対象とした足し込みを行う。

【0132】即ち、正規方程式加算回路67は、クラス分類回路66から供給されるクラスコードに対応するクラスごとに、予測タップ(生徒データ)を用い、式(8)の行列Aにおける各コンポーネントとなっている、生徒データどうしの乗算(x_{1i}, x_{1j})と、サメーション(Σ)に相当する演算を行う。

【0133】さらに、正規方程式加算回路67は、やはり、クラス分類回路66から供給されるクラスコードに対応するクラスごとに、予測タップ(生徒データ)および注目画素(教師データ)を用い、式(8)のベクトルvにおける各コンポーネントとなっている、生徒データ

と教師データの乗算 ($x_{i,j}, y_{i,j}$) と、サメーション (Σ) に相当する演算を行う。

【0134】なお、正規方程式加算回路67における、上述のような足し込みは、各クラスについて、注目画素に対する画素位置モードごとに行われる。

【0135】正規方程式加算回路67は、以上の足し込みを、ブロック化回路61に供給された教師画像を構成する画素すべてを注目画素として行い、これにより、各クラスについて、画素位置モードごとに、式(8)に示した正規方程式がたてられる。

【0136】タップ係数決定回路68は、正規方程式加算回路67においてクラスごとに(かつ、画素位置モードごとに)生成された正規方程式を解くことにより、クラスごとに、64セットのタップ係数を求め、係数テーブル記憶部69の、各クラスに対応するアドレスに供給する。

【0137】なお、学習用の画像として用意する画像の枚数や、その画像の内容等によっては、正規方程式加算回路67において、タップ係数を求めるのに必要な数の正規方程式が得られないクラスが生じる場合があり得るが、タップ係数決定回路68は、そのようなクラスについては、例えば、デフォルトのタップ係数を出力する。

【0138】係数テーブル記憶部69は、タップ係数決定回路68から供給されるクラスごとの64セットのタップ係数を記憶する。

【0139】次に、図12のフローチャートを参照して、図11の学習装置の処理(学習処理)について説明する。

【0140】ブロック化回路61には、学習用の画像データが、教師データとして供給され、ブロック化回路61は、ステップS31において、教師データとしての画像データを、JPEG符号化における場合と同様に、8×8画素の画素ブロックにブロック化して、ステップS32に進む。ステップS32では、DCT回路62が、ブロック化回路61がブロック化した画素ブロックを、順次読み出し、その注目画素ブロックを、DCT処理することで、DCT係数のブロックとし、ステップS33に進む。ステップS33では、量子化回路63が、DCT回路62において得られたDCT係数のブロックを順次読み出し、JPEG符号化に用いられるのと同じの量子化テーブルにしたがって量子化して、量子化DCT係数で構成されるブロック(DCTブロック)とする。

【0141】そして、ステップS34に進み、クラスタップ抽出回路65は、ブロック化回路61でブロック化された画素ブロックのうち、まだ注目画素ブロックとされていないものを、注目画素ブロックとする。さらに、クラスタップ抽出回路65は、注目画素ブロックをクラス分類するのに用いる量子化DCT係数を、量子化回路63で得られたDCTブロックから抽出して、クラス

分類回路66は、ステップS35において、図10のフローチャートで説明した場合と同様に、クラスタップ抽出回路65からのクラスタップを用いて、注目画素ブロックをクラス分類し、その結果得られるクラスコードを、正規方程式加算回路67に供給して、ステップS36に進む。

【0142】ステップS36では、予測タップ抽出回路64が、注目画素ブロックの画素のうち、ラスタスキャン順で、まだ、注目画素とされていない画素を、注目画素として、その注目画素について、図5の予測タップ抽出回路41が構成するのと同じの予測タップを、量子化回路63の出力から必要な量子化DCT係数を抽出することで構成する。そして、予測タップ抽出回路64は、注目画素についての予測タップを、生徒データとして、正規方程式加算回路67に供給し、ステップS37に進む。

【0143】ステップS37では、正規方程式加算回路67は、ブロック化回路61から、教師データとしての注目画素を読み出し、生徒データとしての予測タップ(を構成する量子化DCT係数)、および教師データとしての注目画素を対象として、式(8)の行列Aとベクトルvの、上述したような足し込みを行う。なお、この足し込みは、クラス分類回路66からのクラスコードに対応するクラスごとに、かつ注目画素に対する画素位置モードごとに行われる。

【0144】そして、ステップS38に進み、予測タップ抽出回路64は、注目画素ブロックのすべての画素を、注目画素として、足し込みを行ったかどうかを判定する。ステップS38において、注目画素ブロックのすべての画素を、注目画素として、まだ足し込みを行っていないと判定された場合、ステップS36に戻り、予測タップ抽出回路64は、注目画素ブロックの画素のうち、ラスタスキャン順で、まだ、注目画素とされていない画素を、新たに注目画素として、以下、同様の処理を繰り返す。

【0145】また、ステップS38において、注目画素ブロックのすべての画素を、注目画素として、足し込みを行ったと判定された場合、ステップS39に進み、ブロック化回路61は、教師データとしての画像から得られたすべての画素ブロックを、注目画素ブロックとして処理を行ったかどうかを判定する。ステップS39において、教師データとしての画像から得られたすべての画素ブロックを、注目画素ブロックとして、まだ処理を行っていないと判定された場合、ステップS34に戻り、ブロック化回路61でブロック化された画素ブロックのうち、まだ注目画素ブロックとされていないものが、新たに注目画素ブロックとされ、以下、同様の処理が繰り返される。

【0146】一方、ステップS39において、教師データとしての画像から得られたすべての画素ブロックを、

注目画素ブロックとして処理を行ったと判定された場合、即ち、正規方程式加算回路67において、各クラスについて、画素位置モードごとの正規方程式が得られた場合、ステップS40に進み、タップ係数決定回路68は、各クラスの画素位置モードごとに生成された正規方程式を解くことにより、各クラスごとに、そのクラスの64の画素位置モードそれぞれに対応する64セットのタップ係数を求め、係数テーブル記憶部69の、各クラスに対応するアドレスに供給して記憶させ、処理を終了する。

【0147】以上のようにして、係数テーブル記憶部69に記憶された各クラスごとのタップ係数が、図5の係数テーブル記憶部44に記憶されている。

【0148】従って、係数テーブル記憶部44に記憶されたタップ係数は、線形予測演算を行うことにより得られる元の画素値の予測値の予測誤差（ここでは、自乗誤差）が、統計的に最小になるように学習を行うことにより求められたものであり、その結果、図5の係数変換回路32によれば、JPEG符号化された画像を、元の画像に限りなく近い画像に復号することができる。

【0149】また、上述したように、JPEG符号化された画像の復号処理と、その画質を向上させるための処理とが、同時に施されることとなるので、JPEG符号化された画像から、効率的に、画質の良い復号画像を得ることができる。

【0150】次に、図13は、図3の係数変換回路32の第2の構成例を示している。なお、図中、図5における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。即ち、図13の係数変換回路32は、逆量子化回路71が新たに設けられている他は、基本的に、図5における場合と同様に構成されている。

【0151】図13の実施の形態において、逆量子化回路71には、エントロピー復号回路31（図3）において符号化データをエントロピー復号することにより得られるブロックごとの量子化DCT係数が供給される。

【0152】なお、エントロピー復号回路31においては、上述したように、符号化データから、量子化DCT係数の他、量子化テーブルも得られるが、図13の実施の形態では、この量子化テーブルも、エントロピー復号回路31から逆量子化回路71に供給されるようになっている。

【0153】逆量子化回路71は、エントロピー復号回路31からの量子化DCT係数を、同じくエントロピー復号回路31からの量子化テーブルにしたがって逆量子化し、その結果得られるDCT係数を、予測タップ抽出回路41およびクラスタップ抽出回路42に供給する。

【0154】従って、予測タップ抽出回路41とクラスタップ抽出回路42では、量子化DCT係数ではなく、DCT係数を対象として、予測タップとクラスタップが

それぞれ構成され、以降も、DCT係数を対象として、図5における場合と同様の処理が行われる。

【0155】このように、図13の実施の形態では、量子化DCT係数ではなく、DCT係数を対象として処理が行われるため、係数テーブル記憶部44に記憶させるタップ係数は、図5における場合と異なるものとする必要がある。

【0156】そこで、図14は、図13の係数テーブル記憶部44に記憶させるタップ係数の学習処理を行う学習装置の一実施の形態の構成例を示している。なお、図中、図11における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。即ち、図14の学習装置は、量子化回路63の後段に、逆量子化回路81が新たに設けられている他は、図11における場合と基本的に同様に構成されている。

【0157】図14の実施の形態において、逆量子化回路81は、逆量子化回路63が出力する量子化DCT係数を、図13の逆量子化回路71と同様に逆量子化し、その結果得られるDCT係数を、予測タップ抽出回路64およびクラスタップ抽出回路65に供給する。

【0158】従って、予測タップ抽出回路64とクラスタップ抽出回路65では、量子化DCT係数ではなく、DCT係数を対象として、予測タップとクラスタップがそれぞれ構成され、以降も、DCT係数を対象として、図11における場合と同様の処理が行われる。

【0159】その結果、DCT係数が量子化され、さらに逆量子化されることにより生じる量子化誤差の影響を低減するタップ係数が得られることになる。

【0160】次に、図15は、図3の係数変換回路32の第3の構成例を示している。なお、図中、図5における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。即ち、図13の係数変換回路32は、クラスタップ抽出回路42およびクラス分類回路43が設けられていない他は、基本的に、図5における場合と同様に構成されている。

【0161】従って、図15の実施の形態では、クラスという概念がないが、このことは、クラスが1つであるとも考えるから、係数テーブル記憶部44には、1クラスのタップ係数だけが記憶されており、これを用いて処理が行われる。

【0162】このように、図15の実施の形態では、係数テーブル記憶部44に記憶されているタップ係数は、図5における場合と異なるものとなっている。

【0163】そこで、図16は、図15の係数テーブル記憶部44に記憶させるタップ係数の学習処理を行う学習装置の一実施の形態の構成例を示している。なお、図中、図11における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。即ち、図16の学習装置は、クラスタップ抽出

回路65およびクラス分類回路66が設けられていない他は、図11における場合と基本的に同様に構成されている。

【0164】従って、図16の学習装置では、正規方程式加算回路67において、上述の足し込みが、クラスには無関係に、画素位置モード別に行われる。そして、タップ係数決定回路68において、画素位置モードごとに生成された正規方程式を解くことにより、タップ係数が求められる。

【0165】次に、図17は、図3の係数変換回路32の第4の構成例を示している。なお、図中、図5または図13における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。即ち、図17の係数変換回路32は、クラスタップ抽出回路42およびクラス分類回路43が設けられておらず、かつ逆量子化回路71が新たに設けられている他は、基本的に、図5における場合と同様に構成されている。

【0166】従って、図17の実施の形態では、図15の実施の形態における場合と同様に、係数テーブル記憶部44には、1クラスのタップ係数だけが記憶されており、これを用いて処理が行われる。

【0167】さらに、図17の実施の形態では、図13の実施の形態における場合と同様に、予測タップ抽出回路41において、量子化DCT係数ではなく、逆量子化回路71が出力するDCT係数を対象として、予測タップが構成され、以降も、DCT係数を対象として、処理が行われる。

【0168】従って、図17の実施の形態でも、係数テーブル記憶部44に記憶されているタップ係数は、図5における場合と異なるものとなっている。

【0169】そこで、図18は、図17の係数テーブル記憶部44に記憶させるタップ係数の学習処理を行う学習装置の一実施の形態の構成例を示している。なお、図中、図11または図14における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。即ち、図18の学習装置は、クラスタップ抽出回路65およびクラス分類回路66が設けられておらず、かつ逆量子化回路81が新たに設けられている他は、図11における場合と基本的に同様に構成されている。

【0170】従って、図18の学習装置では、予測タップ抽出回路64において、量子化DCT係数ではなく、DCT係数を対象として、予測タップが構成され、以降も、DCT係数を対象として処理が行われる。さらに、正規方程式加算回路67において、上述の足し込みが、クラスには無関係に行われ、タップ係数決定回路68において、クラスと無関係に生成された正規方程式を解くことにより、タップ係数が求められる。

【0171】次に、以上においては、静止画を圧縮符号

化するJPEG符号化された画像を対象としたが、本発明は、動画を圧縮符号化する、例えば、MPEG符号化された画像を対象とすることも可能である。

【0172】即ち、図19は、MPEG符号化が行われる場合の、図2のエンコーダ21の構成例を示している。

【0173】MPEG符号化の対象である動画を構成するフレーム（またはフィールド）は、順次、動き検出回路91と演算器92に供給される。

【0174】動き検出回路91は、そこに供給されるフレームについて、マクロブロック単位で、動きベクトルを検出し、エントロピー符号化回路96および動き補償回路100に供給する。

【0175】演算器92は、そこに供給される画像が、I(Intra)ピクチャであれば、そのままブロック化回路93に供給し、P(Predictive)またはB(Bidirectionally predictive)ピクチャであれば、動き補償回路100から供給される参照画像との差分を演算して、その差分値を、ブロック化回路93に供給する。

【0176】ブロック化回路93は、演算器92の出力を、8×8画素の画素ブロックにブロック化し、DCT回路94に供給する。DCT回路94は、ブロック化回路93からの画素ブロックをDCT処理し、その結果得られるDCT係数を、量子化回路95に供給する。量子化回路95は、DCT回路93からのブロック単位のDCT係数を所定の量子化ステップで量子化し、その結果得られる量子化DCT係数をエントロピー符号化回路96に供給する。エントロピー符号化回路96は、量子化回路95からの量子化DCT係数をエントロピー符号化し、動き検出回路91からの動きベクトルや、その他の必要な情報を付加して、その結果得られる符号化データを、MPEG符号化結果として出力する。

【0177】量子化回路95が出力する量子化DCT係数のうち、IピクチャおよびPピクチャは、後で符号化されるPピクチャやBピクチャの参照画像として用いるのにローカルデコードする必要があるため、エントロピー符号化回路96の他、逆量子化回路97にも供給される。

【0178】逆量子化回路97は、量子化回路95からの量子化DCT係数を逆量子化することにより、DCT係数とし、逆DCT回路98に供給する。逆DCT回路98は、逆量子化回路97からのDCT係数を逆DCT処理し、演算器99に出力する。演算器99には、逆DCT回路98の出力の他、動き補償回路100が出力する参照画像も供給されるようになっており、演算器99は、逆DCT回路98の出力が、Pピクチャのものである場合には、その出力と、動き補償回路100の出力とを加算することで、元の画像を復号し、動き補償回路100に供給する。また、演算器99は、逆DCT回路98の出力が、Iピクチャのものである場合には、その出

力は、Iピクチャの復号画像となっているので、そのまま、動き補償回路100に供給する。

【0179】動き補償回路100は、演算器99から供給される、ローカルデコードされた画像に対して、動き検出回路91からの動きベクトルにしたがった動き補償を施し、その動き補償後の画像を、参照画像として、演算器92および99に供給する。

【0180】ここで、図20は、以上のようなMPEG符号化の結果得られる符号化データを復号する、従来のMPEGデコーダの一例の構成を示している。

【0181】符号化データは、エントロピー復号回路111に供給され、エントロピー復号回路111は、符号化データをエントロピー復号し、量子化DCT係数、動きベクトル、その他の情報を得る。そして、量子化DCT係数は、逆量子化回路112に供給され、動きベクトルは、動き補償回路116に供給される。

【0182】逆量子化回路112は、エントロピー復号回路111からの量子化DCT係数を逆量子化することにより、DCT係数とし、逆DCT回路113に供給する。逆DCT回路113は、逆量子化回路112からのDCT係数を逆DCT処理し、演算器114に出力する。演算器114には、逆量子化回路113の出力の他、動き補償回路116が出力する、既に復号されたIピクチャまたはPピクチャを、エントロピー復号回路111からの動きベクトルにしたがって動き補償したものが参照画像として供給されるようになっており、演算器114は、逆DCT回路113の出力が、PまたはBピクチャのものである場合には、その出力と、動き補償回路100の出力とを加算することで、元の画像を復号し、ブロック分解回路115に供給する。また、演算器114は、逆DCT回路113の出力が、Iピクチャのものである場合には、その出力は、Iピクチャの復号画像となっているので、そのまま、ブロック分解回路115に供給する。

【0183】ブロック分解回路115は、演算器114から画素ブロック単位で供給される復号画像のブロック化を解くことで、復号画像を得て出力する。

【0184】一方、動き補償回路116は、演算器114が出力する復号画像のうちのIピクチャとPピクチャを受信し、エントロピー復号回路111からの動きベクトルにしたがった動き補償を施す。そして、動き補償回路116は、その動き補償後の画像を、参照画像として、演算器114に供給する。

【0185】図3のデコーダ22では、MPEG符号化された符号化データも、上述のように、効率的に、画質の良い画像に復号することができる。

【0186】即ち、符号化データは、エントロピー復号回路31に供給され、エントロピー復号回路31は、符号化データを、エントロピー復号する。このエントロピー復号の結果得られる量子化DCT係数、動きベクトル、その他の情報は、エントロピー復号回路31から係数交換回路32に供給される。

【0187】係数交換回路32は、エントロピー復号回路31からの量子化DCT係数Qと、学習を行うことにより求められたタップ係数を用いて、所定の予測演算を行うとともに、エントロピー復号回路31からの動きベクトルにしたがった動き補償を必要に応じて行うことにより、量子化DCT係数を、元の画素値に復号し、ブロック分解回路33に供給する。

【0188】ブロック分解回路33は、係数交換回路32において得られた、復号された画素でなる画素ブロックのブロック化を解くことで、復号画像を得て出力する。

【0189】次に、図21は、デコーダ22においてMPEG符号化された符号化データを復号する場合の、図3の係数交換回路32の構成例を示している。なお、図中、図17または図20における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。即ち、図21の係数交換回路32は、積和演算回路45の後段に、図20における演算器114および動き補償回路116が設けられている他は、図17における場合と同様に構成されている。

【0190】従って、図21の係数交換回路32では、タップ係数を用いた予測演算が、図20のMPEGデコーダの逆DCT回路113における逆DCT処理に替えて行われ、以降は、図20における場合と同様にして、復号画像が得られる。

【0191】次に、図22は、図21の係数テーブル記憶部44に記憶させるタップ係数を学習する学習装置の一実施の形態の構成例を示している。なお、図中、図18における場合と対応する部分については、同一の符号を付してあり、以下では、その説明は、適宜省略する。

【0192】動きベクトル検出回路121および演算器122には、学習用の画像が、教師データとして入力される。動きベクトル検出回路121、演算器122、ブロック化回路123、DCT回路124、量子化回路125、逆量子化回路127、逆DCT回路128、演算器129、または動き補償回路130は、図19の動きベクトル検出回路91、演算器92、ブロック化回路93、DCT回路94、量子化回路95、逆量子化回路97、逆DCT回路98、演算器99、または動き補償回路100とそれぞれ同様の処理を行い、これにより、量子化回路125からは、図19の量子化回路95が出力するのと同様の量子化DCT係数が出力される。

【0193】量子化回路125が出力する量子化DCT係数は、逆量子化回路81に供給され、逆量子化回路81は、量子化回路125からの量子化DCT係数を逆量子化し、DCT係数に変換して、予測タップ抽出回路64に供給する。予測タップ抽出回路64は、逆量子化回路81からのDCT係数から、予測タップを構成し、正

規方程式加算回路67に供給する。

【0194】正規方程式加算回路67は、演算器122の出力を教師データとするとともに、逆量子化回路81からの予測タップを生徒データとして、上述したような足し込みを行い、これにより、正規方程式を生成する。

【0195】そして、タップ係数決定回路68は、正規方程式加算回路67で生成された正規方程式を解くことにより、タップ係数を求め、係数テーブル記憶部69に供給して記憶させる。

【0196】図21の積和演算回路45では、このようにして求められたタップ係数を用いて、MPEG符号化された符号化データが復号されるので、やはり、MPEG符号化された画像の復号処理と、その画質を向上させるための処理とを、同時に施すことができ、従って、MPEG符号化された画像から、効率的に、画質の良い復号画像を得ることができる。

【0197】なお、図21の係数変換回路32は、逆量子化回路71を設けずに構成することが可能である。この場合、図22の学習装置は、逆量子化回路81を設けずに構成すれば良い。

【0198】また、図21の係数変換回路32は、図5における場合と同様に、クラスタップ抽出回路42およびクラス分類回路43を設けて構成することが可能である。この場合、図22の学習装置は、図11における場合のように、クラスタップ抽出回路65およびクラス分類回路66を設けて構成すれば良い。

【0199】次に、上述した一連の処理は、ハードウェアにより行うこともできるし、ソフトウェアにより行うこともできる。一連の処理をソフトウェアによって行う場合には、そのソフトウェアを構成するプログラムが、汎用のコンピュータ等にインストールされる。

【0200】そこで、図23は、上述した一連の処理を実行するプログラムがインストールされるコンピュータの一実施の形態の構成例を示している。

【0201】プログラムは、コンピュータに内蔵されている記録媒体としてのハードディスク205やROM203に予め記録しておくことができる。

【0202】あるいはまた、プログラムは、フロッピー（登録商標）ディスク、CD-ROM(Compact Disc Read Only Memory)、MO(Magneto optical)ディスク、DVD(Digital Versatile Disc)、磁気ディスク、半導体メモリなどのリムーバブル記録媒体211に、一時的あるいは永続的に格納（記録）しておくことができる。このようなリムーバブル記録媒体211は、いわゆるパッケージソフトウェアとして提供することができる。

【0203】なお、プログラムは、上述したようなリムーバブル記録媒体211からコンピュータにインストールする他、ダウンロードサイトから、デジタル衛星放送用の人工衛星を介して、コンピュータに無線で転送したり、LAN(Local Area Network)、インターネットとい

ったネットワークを介して、コンピュータに有線で転送し、コンピュータでは、そのようにして転送されてくるプログラムを、通信部208で受信し、内蔵するハードディスク205にインストールすることができる。

【0204】コンピュータは、CPU(Central Processing Unit)202を内蔵している。CPU202には、バス201を介して、入出力インタフェース210が接続されており、CPU202は、入出力インタフェース210を介して、ユーザによって、キーボードや、マウス、マイク等で構成される入力部207が操作等されることにより指令が入力されると、それにしたがって、ROM(Read Only Memory)203に格納されているプログラムを実行する。あるいは、また、CPU202は、ハードディスク205に格納されているプログラム、衛星若しくはネットワークから転送され、通信部208で受信されてハードディスク205にインストールされたプログラム、またはドライブ209に装着されたリムーバブル記録媒体211から読み出されてハードディスク205にインストールされたプログラムを、RAM(Random Access Memory)204にロードして実行する。これにより、CPU202は、上述したフローチャートにしたがった処理、あるいは上述したブロック図の構成により行われる処理を行う。そして、CPU202は、その処理結果を、必要に応じて、例えば、入出力インタフェース210を介して、LCD(Liquid Crystal Display)やスピーカ等で構成される出力部206から出力、あるいは、通信部208から送信、さらには、ハードディスク205に記録等させる。

【0205】ここで、本明細書において、コンピュータに各種の処理を行わせるためのプログラムを記述する処理ステップは、必ずしもフローチャートとして記載された順序に沿って時系列に処理する必要はなく、並列的あるいは個別に実行される処理（例えば、並列処理あるいはオブジェクトによる処理）も含むものである。

【0206】また、プログラムは、1のコンピュータにより処理されるものであっても良いし、複数のコンピュータによって分散処理されるものであっても良い。さらに、プログラムは、遠方のコンピュータに転送されて実行されるものであっても良い。

【0207】なお、本実施の形態では、画像データを対象としたが、本発明は、その他、例えば、音声データにも適用可能である。

【0208】また、本実施の形態では、少なくとも、DCT処理を行うJPEG符号化やMPEG符号化された符号化データの復号を行うようにしたが、本発明は、その他の直交変換または周波数変換によって変換されたデータの復号に適用可能である。即ち、本発明は、例えば、サブバンド符号化されたデータや、フーリエ変換されたデータ等を復号する場合にも適用可能である。

【0209】さらに、本実施の形態では、デコーダ22

において、復号に用いるタップ係数を、あらかじめ記憶しておくようにしたが、タップ係数は、符号化データに含めて、デコーダ 22 に提供するようにすることが可能である。

【0210】また、本実施の形態では、タップ係数を用いた線形 1 次予測演算によって、復号を行うようにしたが、復号は、その他、2 次以上の高次の予測演算によって行うことも可能である。

【0211】

【発明の効果】本発明の第 1 のデータ処理装置およびデータ処理方法、並びに記録媒体によれば、学習を行うことにより求められたタップ係数が取得され、そのタップ係数と、変換データとを用いて、所定の予測演算が行われることにより、変換データが、元のデータに復号される。従って、変換データを、効率的に復号することが可能となる。

【0212】本発明の第 2 のデータ処理装置およびデータ処理方法、並びに記録媒体によれば、教師となる教師データを、少なくとも、直交変換または周波数変換することにより、生徒となる生徒データが生成され、タップ係数および生徒データを用いて予測演算を行うことにより得られる教師データの予測値の予測誤差が、統計的に最小になるように学習が行われることにより、タップ係数が求められる。従って、そのタップ係数を用いることにより、直交変換または周波数変換されたデータを、効率的に復号することが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】従来の J P E G 符号化／復号を説明するための図である。

【図 2】本発明を適用した画像伝送システムの一実施の形態の構成例を示す図である。

【図 3】図 2 のデコーダ 22 の構成例を示すブロック図である。

【図 4】図 3 のデコーダ 22 の処理を説明するフローチャートである。

【図 5】図 3 の係数変換回路 32 の第 1 の構成例を示すブロック図である。

【図 6】予測タップとクラスタップの例を説明する図である。

【図 7】図 5 のクラス分類回路 43 の構成例を示すブロック図である。

【図 8】図 5 の電力演算回路 51 の処理を説明するための図である。

【図 9】図 5 の係数変換回路 32 の処理を説明するフローチャートである。

【図 10】図 9 のステップ S12 の処理のより詳細を説明するフローチャートである。

【図 11】本発明を適用した学習装置の第 1 実施の形態

の構成例を示すブロック図である。

【図 12】図 11 の学習装置の処理を説明するフローチャートである。

【図 13】図 3 の係数変換回路 32 の第 2 の構成例を示すブロック図である。

【図 14】本発明を適用した学習装置の第 2 実施の形態の構成例を示すブロック図である。

【図 15】図 3 の係数変換回路 32 の第 3 の構成例を示すブロック図である。

【図 16】本発明を適用した学習装置の第 3 実施の形態の構成例を示すブロック図である。

【図 17】図 3 の係数変換回路 32 の第 4 の構成例を示すブロック図である。

【図 18】本発明を適用した学習装置の第 4 実施の形態の構成例を示すブロック図である。

【図 19】図 2 のエンコーダ 21 の構成例を示すブロック図である。

【図 20】M P E G デコーダの一例の構成を示すブロック図である。

【図 21】図 3 の係数変換回路 32 の第 5 の構成例を示すブロック図である。

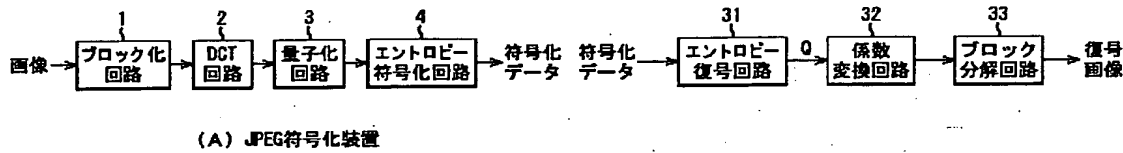
【図 22】本発明を適用した学習装置の第 5 実施の形態の構成例を示すブロック図である。

【図 23】本発明を適用したコンピュータの一実施の形態の構成例を示すブロック図である。

【符号の説明】

21 エンコーダ, 22 デコーダ, 23 記録媒体, 24 伝送媒体, 31 エントロピー復号回路, 32 係数変換回路, 33 ブロック分解回路, 41 予測タップ抽出回路, 42 クラスタップ抽出回路, 43 クラス分類回路, 44 係数テーブル記憶部, 45 積和演算回路, 51 電力演算回路, 52 クラスコード生成回路, 53 閾値テーブル記憶部, 61 ブロック化回路, 62 DCT 回路, 63 量子化回路, 64 予測タップ抽出回路, 65 クラスタップ抽出回路, 66 クラス分類回路, 67 正規方程式加算回路, 68 タップ係数決定回路, 69 係数テーブル記憶部, 71, 81 逆量子化回路, 114 演算器, 115 動き補償回路, 121 動きベクトル検出回路, 122 演算器, 123 ブロック化回路, 124 DCT 回路, 125 量子化回路, 127 逆量子化回路, 128 逆 DCT 回路, 129 演算器, 130 動き補償回路, 201 バス, 202 CPU, 203 ROM, 204 RAM, 205 ハードディスク, 206 出力部, 207 入力部, 208 通信部, 209 ドライブ, 210 入出力インタフェース, 211 リムーバブル記録媒体

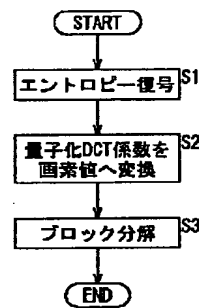
【図1】



【図3】

デコーダ 22

【図4】



水平高域 →

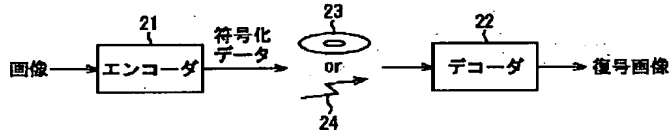
16	11	10	16	24	40	51	61
12	12	14	19	26	58	60	55
14	13	16	26	40	57	69	56
14	17	22	29	51	87	80	62
16	22	27	66	66	108	100	77
24	35	55	64	81	104	113	92
49	64	78	87	103	121	120	101
72	92	95	88	112	100	103	99

↓ 垂直高域

(B) 量子化テーブルの例

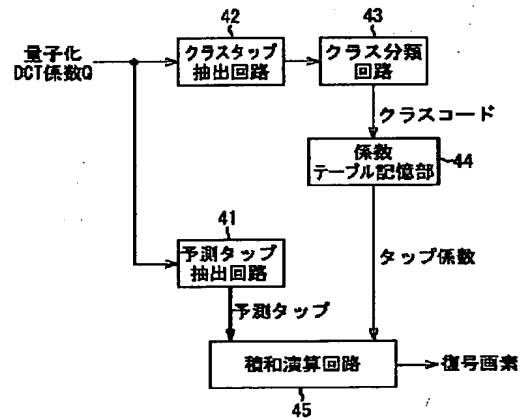


【図2】

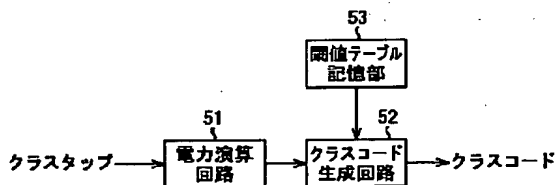


画像伝送システム

【図5】



【図7】



クラス分類回路 43

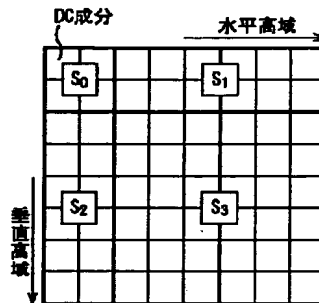
係数変換回路 32

【図6】

	水平高域 →							
	0	1	2	3	4	5	6	7
	8	9	10	11	12	13	14	15
	16	17	18	19	20	21	22	23
	24	25	26	27	28	29	30	31
	32	33	34	35	36	37	38	39
	40	41	42	43	44	45	46	47
	48	49	50	51	52	53	54	55
	56	57	58	59	60	61	62	63
垂直高域 ↓								

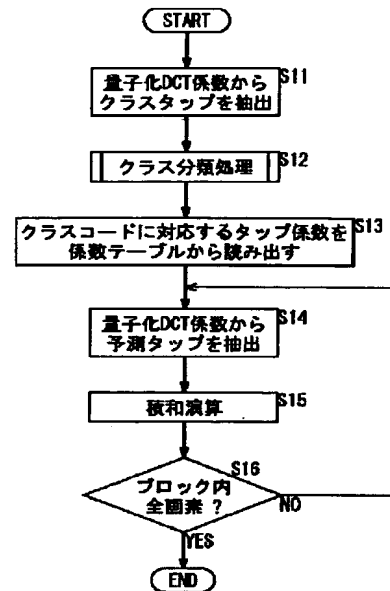
クラスタップ、予測タップ

【図8】

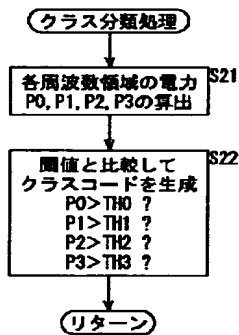


電力演算回路51の処理

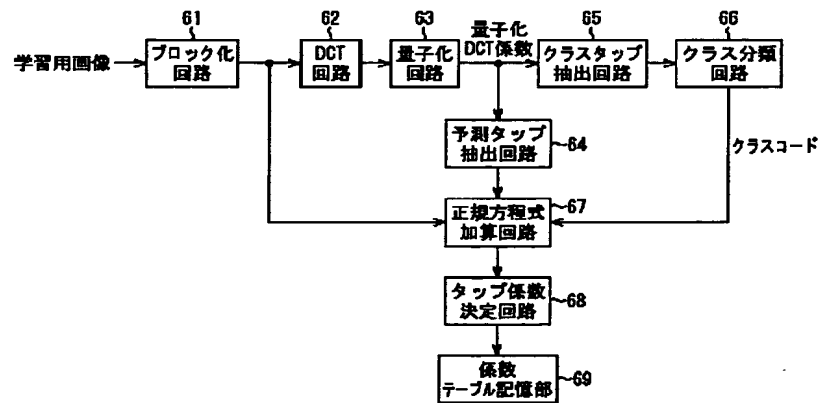
【図9】



【図10】

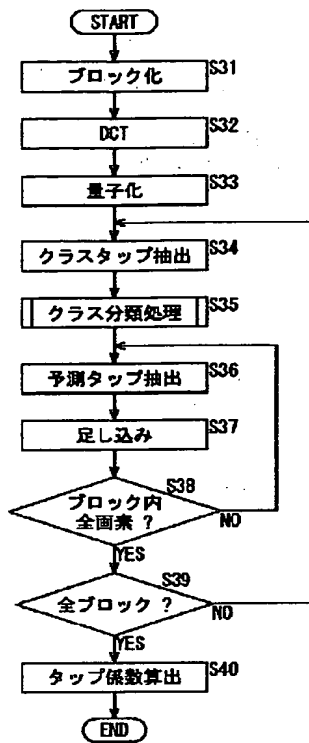


【図11】

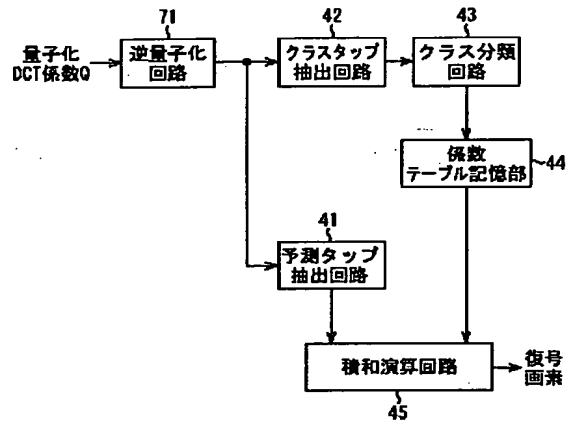


学習装置

【図12】

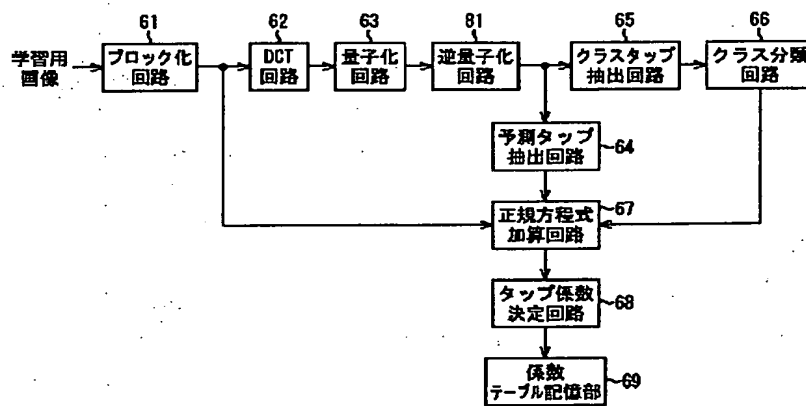


【図13】



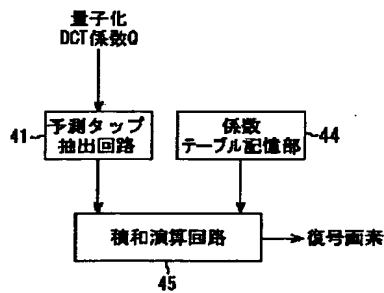
係数変換回路 32

【図14】



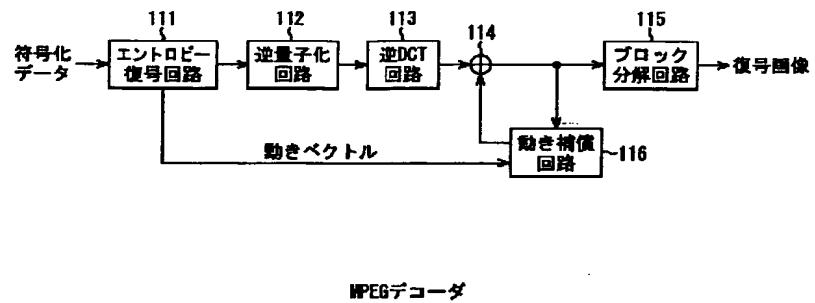
学習装置

【図15】



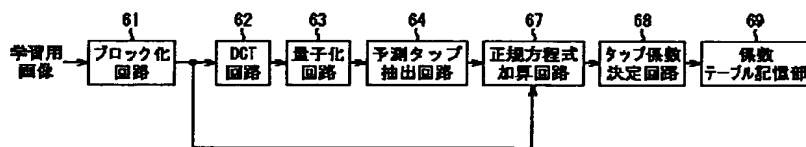
係数変換回路 32

【図20】



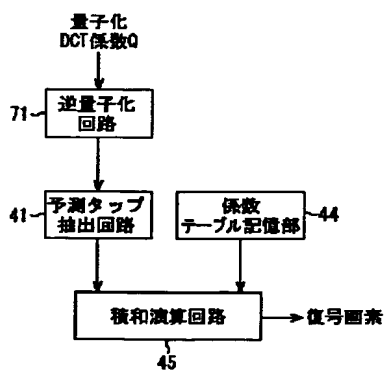
H.264デコーダ

【図16】



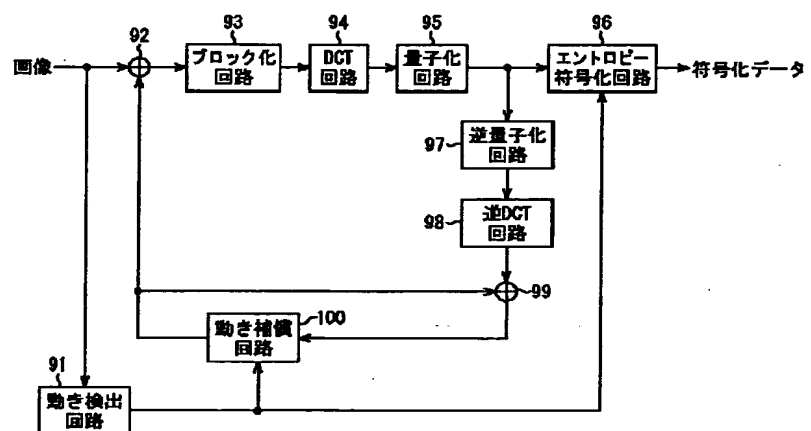
学習装置

【図17】



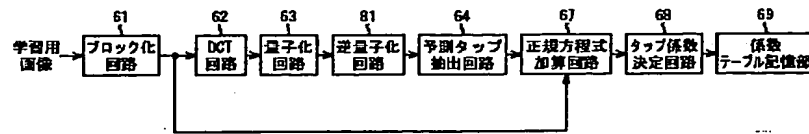
係数変換回路 32

【図19】



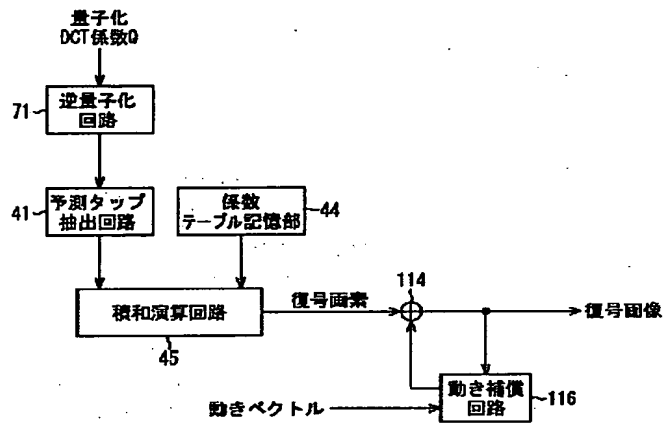
エンコーダ 21

【図18】



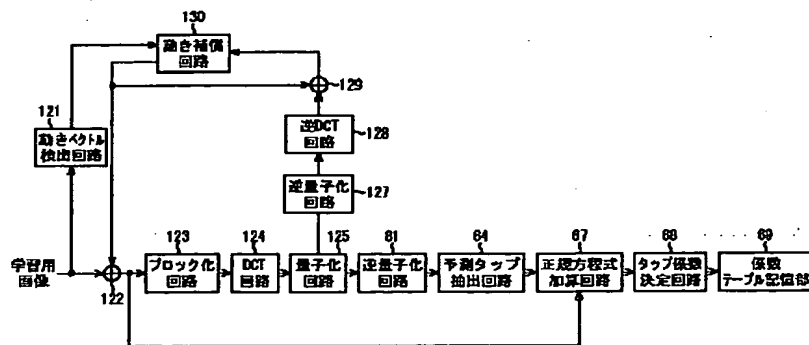
学習装置

【図21】



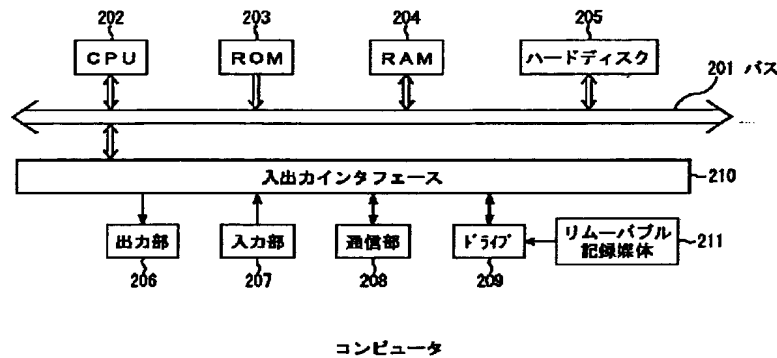
係数データ変換回路 32

【図22】



学習装置

【図23】



フロントページの続き

(72)発明者 中屋 秀雄
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(72)発明者 西片 丈晴
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(72)発明者 大塚 秀樹
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(72)発明者 國弘 威
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(72)発明者 森藤 孝文
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

(72)発明者 内田 真史
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ
ー株式会社内

F ターム(参考) 5C059 KK03 KK04 MA00 MA05 MA14
MA23 MC14 MC38 ME01 PP01
PP04 RC14 SS06 SS11 SS20
SS26 TA69 TB08 TC04 TC06
TD06 TD12 TD13 TD15 UA05
5C078 BA21 CA00 DA00 DA02 EA01
5J064 AA02 BA09 BA16 BB03 BC02
BC03 BC08 BC16 BD03
9A001 EE05

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant:

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☒ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☒ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☒ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☒ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

This Page Blank (uspic)